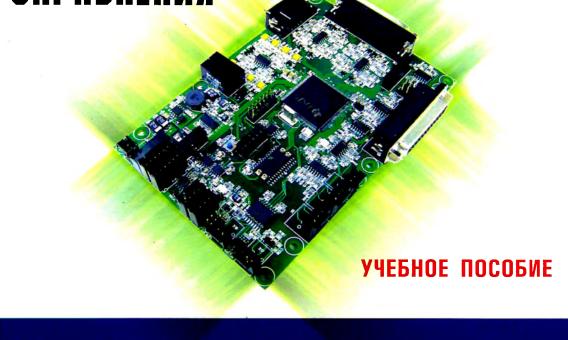
ВСТРАИВАЕМЫЕ ВЫСОКОПРОИЗВОДИТЕЛЬНЫЕ ЦИФРОВЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ



Практический курс разработки и отладки программного обеспечения сигнальных микроконтроллеров

TMS320x28xxx

в интегрированной среде Code Composer Studio

## ОГЛАВЛЕНИЕ

Предисловие	3
Глава 1. Устройство и функциональные возможности оценочной платы eZdspTM F2812 для разработки и отладки программного обеспечения в интегрированной среде Code Composer Studio. Введение в среду CCS.	
Технология распределения памяти	6
1.1. Оценочная плата eZdsp <sup>TM</sup> F2812	6
<ul> <li>1.2. Организация памяти. Карта памяти оценочной платы eZdsp<sup>TM</sup> F2812</li></ul>	18
обеспечения Code Composer Studio	25
1.4. Технология распределения ресурсов памяти целевой платы с помощью файла	
управления компоновкой	36
Глава 2. Создание и отладка простых программ на языке высокого уровня С/С++	
в среде Code Composer Studio	41
2.1. Проект. Создание нового проекта	41
2.2. Создание и редактирование файла исходной программы на языке С/С++	44
2.3. Создание и редактирование файла управления компоновкой	45
2.4. Подключение файлов к проекту	47
2.5. Установка опций компилятора и компоновщика	49
2.6. Сборка и загрузка проекта	51
2.7. Анализ файла с картой загрузки	56
2.8. Использование окон отладочной среды CCS	<b>5</b> 9
2.9. Выполнение программы по шагам	64
2.10. Языки С/С++ и Ассемблер.	64
Глава 3. Знакомство с языком программирования Си для микроконтроллеров	
TMS320x28xx. Освоение методов отладки программ в среде Code Composer Studio.	68
3.1. Краткие общие сведения о языке программирования Си	68
3.2. Использование стандартных библиотек	80
3.3. Функция форматированного вывода printf()	81
3.4. Некоторые рекомендации по отладке программ	84
3.5. Подключение стандартной библиотеки ввода/вывода. Модернизация файла	
управления компоновкой	85
3.6. Выполнение программы в режиме прогона	89
3.7. Выполнение программы с точками останова	90
3.8. Дополнительные возможности по изучению системы команд	
микроконтроллера 'С28х	92

Глава 4. Базовые возможности языка программирования Си	97
4.1. Операторы ветвления	97
4.2. Операторы организации циклов	100
4.3. Работа с указателями	103
4.4. Указатели и массивы	106
4.5. Функции в языке Си	110
Глава 5. Технология работы с периферийными устройствами микроконтроллеров	
семейства С28хх на языке Си. Работа с портами дискретного ввода/вывода,	
таймерами, контроллером прерываний	116
5.1. Способы доступа к регистрам встроенных периферийных устройств	
микроконтроллера на языке Си	116
5.2. Структура заголовочного файла периферийного устройства	121
5.3. Размещение структур регистровых файлов в памяти данных	125
5.4. Файл определения глобальных переменных	126
5.5. Программирование периферии 'С28хх с использованием заголовочных файлов	127
5.6. Основы работы с таймерами общего назначения	132
5.7. Графические окна	136
5.8. Введение в систему прерываний микроконтроллеров 'С28хх	137
5.9. Отладка программ в реальном времени	143
Глава 6. Работа с библиотекой IQmath	147
6.1. Представление чисел в микроконтроллере	147
6.2. Особенности работы с двоичными числами	150
6.3. Основы работы с библиотекой IQmath и со стандартной библиотекой поддержки	
операций с плавающей точкой	153
6.4. Изменение формата чисел при работе с библиотекой IQmath	173
6.5. Сравнение производительности при работе с числами в различных форматах	175
Глава 7. Эффективные способы цифровой фильтрации сигналов	179
7.1. Цифровой 16-разрядный фильтр с конечной импульсной характеристикой	179
7.2. Интерфейс с программой на Ассемблере, вызываемой из Си-программы	188
7.3. Исследование работы модуля фильтра с конечной импульсной характеристикой	193
7.4. Использование пакета MatLab для расчета коэффициентов фильтра	198
7.5. Фильтры 16- и 32-разрядные с бесконечной импульсной характеристикой	201
Глава 8. Технология разработки и отладки системы цифрового управления	
двигателем постоянного тока	209
8.1. Аппаратная структура системы управления	209
8.2. Математическая модель двигателя постоянного тока в относительных единицах	210
8.3. Дискретная модель двигателя постоянного тока	215
8.4. Передаточные функции силовых преобразователей	216
8.5. Синтез цифровой системы подчиненного регулирования координат	210
электропривода	219
8.6. Построение проекта плаг за плагом	213

Глава 9. Исследование системы векторного управления асинхронным двигателем.	236
9.1. Структура аппаратной части системы ПЧ—АД	236
9.2. Математическая модель асинхронного двигателя	237
9.3. Принципы частотного регулирования	245
9.4. Структура проекта. Рабочая область проекта	251
9.5. Исследование модели асинхронного двигателя в режиме скалярного управления	253
9.6. Исследование частотно-токовой системы управления асинхронного двигателя.	
Настройка ПИ-регулятора тока	257
9.7. Модель определения положения вектора потокосцепления ротора	262
9.8. Интеграция ПИ-регулятора скорости. Исследование системы векторного	
управления асинхронным двигателем	262
Библиографический список	266